

Proyecto. Siguelíneas

```
/* Project: RASTREADOR */
#include <Servo.h> // Librería Servo.h
Servo servo_5; // Objeto servo_5
Servo servo_6; // Objeto servo_6
void setup()
{
  servo_5.attach(5); //Conexión servo pin 5
  servo_6.attach(6); //Conexión servo pin 6
  pinMode(10, INPUT); //Pin sensor de entrada
  digitalWrite(10, LOW); //Pin 10 sensor bajo
  servo_5.write(90); //servo 5 parado
  delay(100);
  servo_6.write(90); //servo 6 parado
  delay(100);
}
void loop()
{
  //Si pin 10=alto => blanco//
  if ((digitalRead(10) == true)) {
    servo_5.write(0); //servo activado
    delay(10);
    servo_6.write(90); //servo parado
    delay(10);
  } else { //Sino => linea negra//
    servo_5.write(90); //servo parado
    delay(10);
    servo_6.write(180); //servo activado
    delay(10);
  }
}
```